⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

昭60-257754

⑤Int Cl ⁴

識別記号

庁内整理番号

❸公開 昭和60年(1985)12月19日

H 02 K 29/06 7052-5H 7189-5H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)十4

❷発明の名称

磁石回転型電動機

②特 願 昭59-113358

突出 願 昭59(1984)6月1日

明 槒 îF 樹 ⑫発 者 高 ⑫発 明 者 中 島 信 市 南 秀 之 ⑦発 明 者 小 明 岩 井 利 79発 明 者 松下電器産業株式会社 创出 願 人

門真市大字門真1006番地 松下電器產業株式会社内 門真市大字門真1006番地 松下電器產業株式会社内 門真市大字門真1006番地 松下電器產業株式会社内 門真市大字門真1006番地 松下電器產業株式会社内 門真市大字門真1006番地

敏 男 外1名 砂代 理 弁理士 中尾

1、発明の名称

磁石回転型電動機

- 2、特許請求の範囲
- (1) 回転軸と、ヨークを介して軸周方向に複数極 とたるよう円環状に第1の磁石を配設固定した ロータと、このロータの外周方向に空隙を存し て設けたステータと、このステータに設けたス ロットに挿入された巻線と、前記ロータの回転 位置を検出するセンサーと、このセンサーの信 号に対応して前記ステータに回転磁界を生じさ せる制御回路とを有し、前記ョークを第1の磁 石よりも軸方向に長くすると共に、この長い方 の外周面に円筒体を固着し、前記ョーク底面と、 円筒体の内周面とで形成される凹部に軸周方向 に 複数極となるよう第2の磁石をセンサーと対 向して配設した磁石回転型電動機。
 - (2) 円筒体はヨーク外周面との篏台部と、他の部 分との径の大きさを異からせた特許請求の範囲 第1項記載の磁石回転型電動機へ

- (3) 円筒体を非磁性体とした特許請求の範囲第1 項又は第2項記載の磁石回転型電動機の
- (4) 円筒体はその内周面に少たくとも1つ以上の 凸部又は凹部を設けた特許請求の範囲第1項か ら第3項のいずれが記載の磁石回転型電動機。
- (5) 第2の磁石はその外周面に少なくとも1つ以 上の凹部又は凸部を設けた特許請求の範囲第4 項記載の磁石回転型電動機。
- 円筒体と第1の磁石の円筒体との接合面に凹、 凸部を設けた特許請求の範囲第4項又は第5項 記載の磁石回転型電動機。
- 3、発明の詳細な説明 産業上の利用分野

本発明は、いわゆる産業用および一般家庭にお いて使用する磁石回転型電動機に関するものであ る。

従来例の構成とその問題点

近年、この種の磁石回転型電動機は、産業用、 および一般家庭用モータとして多々利用されるよ **うになってきた。以下、**添付図面を参照にしなが ら従来の磁石回転型電動機について説明する。

第1図において、1は回転軸、2はヨーク3を介して軸周方向に複数極となるよう円環状に第1の磁石4を配設固定したロータ、5は前配ロータ。2の外周方向に空隙を存して設けたステータに設けたスロットに挿入された巻線、7は前配ロータ2の回転位置を検出するセセンサー、8は前配センサー7の信号に対応し口路、9はペアリング、1のはプラケットである。

以上のような構成において、第1の磁石4より 出る漏れ磁東をセンサーフが検出し、ロータ2の 回転位置を検出する。そして、センサーフの信号 に対応して制御回路 8より、ステータ5に最適回 転磁界を生じさせ、ロータ2が回転する。しかし、 センサーフはある一定の磁東密度以上の回転位置 ないと作動しないため、ロータ2の回転位置 を検出するにはロータ2の端部よりある一定の 離以内のところにセンサーフを配設固定しなくて はならない。ところが、巻線6からも

の長い方の外周面に円筒体の内周面の一部を嵌合 固着させ、前記ョーク底面部と、円筒体の内周面 部とで形成される凹部に軸周方向に複数極となる よう第2の磁石を配設固定することにより、巻線 の漏れ磁束による影響をなくし、高負荷時におい ても高効率を維持できるようにしたものである。 実施例の説明

以下、本発明の一実施例について図面を参照にしながら説明する。第2図から第7図において、従来例と同一のものは同一符号を付してここでの説明は省略する。11は磁性体あるいは非となった第2の融局方向に複数極となる。12は軸周方向に複数極となる。12は軸方向に長くすると共に、この時合は12を嵌り、前記される。2を第2の磁石12を配設固定し、磁石12を収めたかのような構成において、以上のような構成において、以上のような構成において、以上のような構成において、

よりな漏れ磁束が発生している。との漏れ磁束は 巻線電流に依存しており、ある値を越えるとロー タ2の回転位置検出に支障をきたしてしまい、モ ータにあまり負荷がかけられないという問題があった。

発明の目的

本発明は、上記問題を解消し、ロータの回転位置の検出を確実なものとし、高負荷時においても高効率の得られる磁石回転型電動機を提供するものである。

発明の構成

本発明の磁石回転型電動機は、回転軸と、ョークを介して軸周方向に複数極となるよう円環状に第1の磁石を配設固定したロータと、このロータの外周方向に空隙を存して設けたステータと、このステータに設けたスロットに挿入された巻線と、前記ロータの回転位置を検出するセンサーと、このセンサーの信号に対応して前記ステータに回転磁界を生じさせる制御回路とを有し、前記ョークを第1の磁石よりも軸方向に長くすると共に、こ

第2の磁石12から出る磁束をセンサーマが検知するため、センサーマを矢印のような巻線からの漏れで、影響を受けな位置を確実に配験知できる。また、第2の磁石12は軸方配配のでは、第2の磁石12は軸方配配のでは、第2の磁石12にためのでは、第1の磁石を投いて、があるでは、第1の磁を投出ができる。を発生では、2の磁石を投出ができる。を投出が確実では、高効率を投出が確実で、高効率を投出が確実で、高効率を投供するとしてものでは、高効率を投供を提供するとしてものでは、高効率を提供するとしてきる。

更に本実施例では単に円筒体11をヨーク3に 篏合固着も、例えば圧入により、容易に固着が可能であり、ヨーク3が第1の磁石4と第2の磁石 12のヨークを兼用でき、かつ円筒体11で第2 の磁石12のハウジングが構成されるため、ロー タの回転に併なり第2の磁石12の自重の遠心力

Market State of the State of th

を円筒体11が受け、ロータの回転に対しても何 5影響を受けない。

次に、前記円筒体11を非磁性体とすることによって巻線6からでている漏れ磁束は円筒体の材質が磁性体であるときに比べ円筒体11を通りにくくなり、従って、センサー7の検知に影響を及ぼさず、より一層確実に第1の磁石4の磁石界磁のみでロータ2を回転させることができる。

第3図、第4図に示すように、前記円筒体11の前記ョーク外周面との嵌合部11 を他の部分 1 1 をの径の大きさは別に等しくなくても良く第2の磁石12から出る磁束をセンサーフが確実に検出できればよい。例えば、ヨーク3の外径が小さく、ヨーク3の外径より内側に第2の磁石12から出る磁束を検出可能な位置にセンサーフを配設固定することが構造上困難な場合を場合、第3図に示すように他の部分11 を容易に取付ける方がロー大きくし、センサーフを容易に取付ける方がロー

タ2の回転位置検出も確実である。逆に、ヨーク

確実で信頼度が増す。なお、凸部11cと凹部 12cの位置関係は逆であってもよい。

更に第7図,第8図に示すように、前記円筒体 11の軸方向に対して第1の磁石4側に少なると も1つ以上の凸部11dを設け、第1の磁石4の 円筒体11との接合面側に前記凸部11dと低合 するよう凹部4dを設けることにより、第1の磁 石4に対する第2の磁石12の位置決めが非常に 容易かつ正確なものとなる。なお、凸部11dと 凹部4dとの位置関係は逆であってもといると のとから、ロータ2の回転位置のとなり、 る検出が正確でものとなるのとなり、 る検出が正確でもの高いものとなり、 る検出が正確で高効率な磁石回転型電動機を提供することができる。

発明の効果 - - ------

以上の実施例からも明らかなように本発明の磁石回転型電動機は、ロータの回転位置をヨークと円筒体で形成される凹部に設けた第2の磁石で検出しているため、巻線からの漏れ磁束による誤検出がなくなり、モータの諸特性を高めることがで

3外径が大きく、第2の磁石12の外径にヨーク外径程の大きさの必要性がない場合、第4図に示すように、円筒体11のヨーク外周面との篏合部11をの径より他の部分11を同時に、ロータ2の回転による遠心力に対する円筒体11の強度も増す。要は、ロータ2の回転位置をセンサー7が、確実に検出できれば円筒体3のヨーク外周面との篏合部11をの径と、他の部分11をとの径の大きさが異なっても良い。

第6図に示すように、円筒体11のヨークと接触しない下方内周面上に少なくとも1つ以上の凸部11cを設けることにより、第1の磁石4に対する第2の磁石12の位置決めが確実、かつ容易なものとなり、ロータ2の回転位置に対するセンサー7の検出がより正確となる。

第6図に示すよりに、第2の磁石12の外周面に前記円筒体11の凸部11cに対応すべく凹部12cを設けることにより第1の磁石4に対する第2の磁石12の位置決めがより一層、容易かつ

き、かつ、高負荷時に高効率となる。

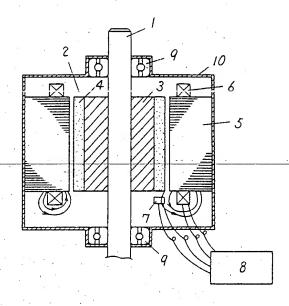
をお、円筒体を非磁性体とすれば、第2の磁石のステータに及ぼす影響がなくなり、円筒体のの磁子の名がなくなり、円筒 体のの径をである。そしてより、センサーの取付けが容易となる。そして、円筒体のヨークと接触しない内周面あるいは軸も1の磁石と依合する面に少なく、第1の磁石と依合する面に少なる、第2の磁石に対応して関部を設け、第1の磁石に対応して関部を設けるとにより、第1の磁石に対応して関部を設けるとにより、第1の磁度をある。の回転位置検出が信頼度の高いものとなる。

4、図面の簡単な説明

第1図は従来の磁石回転型電動機の一例を示す 縦断面図、第2図は本発明の磁石回転型電動機の 第1の実施例を示す縦断面図、第3図は本発明の 第2の実施例のロータ縦断面図、第4図は本発明 の第3の実施例のロータ縦断面図、第5図は本発 明の第4の実施例の円筒体斜視図、第6図は本発 明の第5の実施例のロータ横断面図、第7図11本 発明の第6の実施例のロータの一部分解斜視図、 第8図11第7図のロータの斜視図である。

4 ……第1の磁石、7 ……センサー、11 ……円筒体、12 ……第2の磁石、4 d , 1 1 d ……第1 の磁石と円筒体の嵌合面の凹部と凸部、11 c ……円筒体の内周面側の凸部、12 c ……第2の磁石の凹部。

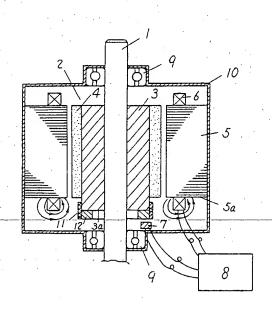
代理人の氏名 弁理士 中 尾 敏 男 ほか1名

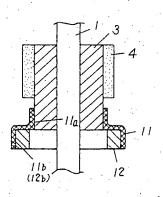


第 3 図

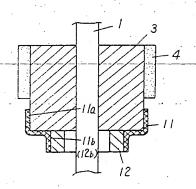
第 1 図

第 2 図

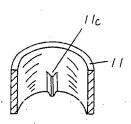




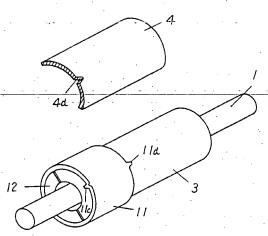
第 4 図



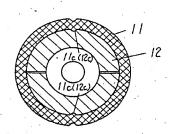
第 5 図



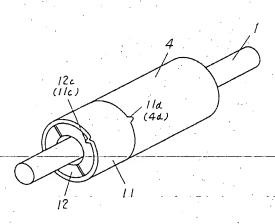
第 7 図



第 6 図



第 8 図



特許法第17条の2の規定による補正の掲載

昭和 59 年特許願第 113358 号(特開 昭 60-257754 号, 昭和 60 年 12 月 19 日発行 公開特許公報 60-2578 号掲載)については特許法第17条の2の規定による補正があったので下記のとおり掲載する。 7 (4)

Int.Cl.	4	識別記号	庁内整理番号
H 0 2 K 2 9 / 0 2 1 / 1			7 3 1 9 - 5 H 7 1 5 4 - 5 H
	-		
	•		
			·

明 細 書

1、発明の名称

2、特許請求の範囲

磁石回転型電動機

(2) 円筒体はヨークの外周面との嵌着部と第2の 磁石の配設部との直径を異ならせて形成した特許 請求の範囲第1項記載の磁石回転型電動機。

手続補正書

^{昭和}63 ^年 3 ^月17 ⁸

特許庁長官殿

1 事件の表示

昭和 59 年 特 許 颐 第 113358 号

2 発明の名称

磁石回転型電動機

3 補正をする者

4 代 理 人 〒 571

住 所 大阪府門其市大字門其1006番地 松下電器產業株式会社內

氏 名 (5971) 弁理士 中 尾 敏 男((日か 1名)

(連絡先 電話(東京)437-1121 東京佐防分益)

5 補正の対象 明細費全文

6 補正の内容。

明細客を別紙の通り全文補正いたします。

/特許庁 63. 3. 18

- (3) 円筒体を非磁性体とした特許請求の範囲第1項又は第2項記載の磁石回転型電動機。
- (4) 円筒体の一方の端部と第1の磁石の前記円筒体との突合せ面に相互に噛み合う凹凸部を設け、かつ、この円筒体の内周面と第2の磁石の外周面との接合部に相互に噛み合う凹凸部を設けて構成した特許請求の範囲第1項から第3項のいずれかに記載の磁石回転型電動機。
- 3、発明の詳細な説明

産業上の利用分野

本発明は、いわゆる産業用および一般家庭において使用する磁石回転型電動機に関するものであ

従来例の構成とその問題点

近年、との種の磁石回転型電動機は、産業用、および一般家庭用モータとして多々利用されるようになってきた。以下、添付図面を参照にしながら従来の磁石回転型電動機について説明する。

第1図において、1は回転軸、2はヨーク3を 介して半径方向に複数箆となるより円環状に第1 の磁石 4 を配設固定したロータ、 5 は前記ロータ 2 の外周方向に空隙を存して設けたステータ 6 は前記ステータに設けたスロットに挿入された巻 線、7 は前記ロータ 2 の回転位置を検出するもと サー、8 は前記センサーアの信号に対応して新記 ステータ 5 に回転磁界を生じさせる制御回路、 9 はペアリング、1 0 はプラケットである。

以上のような構成において、第1の磁石4より

よう第2の磁石を前記センサーと対向させて配設 することになり、巻き線の端れ磁束によるセンサ ーの影響をなくし、高負荷時においても高効率を 維持できるようにしたものである。

実施例の説明

ータにあまり負荷がかけられないという問題があった。

発明の目的

本発明は、上記問題を解消し、ロータの回転位置の検出を確実なものとし、高負荷時においても高効率の得られる磁石回転型電動機を提供するものである。

発明の構成

ら出る磁束をセンサーてが検知するため、センサ - 7を矢印で示した巻線からの漏れ磁束の影響を 受けない位置に配設固定することが可能となり、 ロータ2の回転位置を確実に検知できるようにな る。また、第2の磁石12はステータの一端5 a よりも軸方向に延設されたヨーク3の一端面3 a 上に配設固定されているため、ロータ2が回転す るための界磁磁石としては働かないのでロータ2 の回転に影響を与えることはない。従って、第1 の磁石4によって得られる磁力でロータ2は回転 し、第2の磁石12によって得られる磁束をセン サーマが検知してロータ2の回転位置を検出し、 ステーク5に最適界磁を発生させることが可能と なり、ロータの回転位置検出が確実で、高負荷時 でも高効率な磁石回転型電動機を提供することが、 できる。

更に本実施例では円筒体11のヨーク3への依合固着は、例えば圧入により、容易に固着が可能であり、ヨーク3が第1の磁石4と第2の磁石12のヨークを兼用でき、かつ円筒体11で第2の磁

石12のハウジングが構成されるため、ロータの回転に伴なり第2の磁石12の自重の遠心力を円筒体11が受け、ロータの回転に対しても何ら影響を受けることがない。

また、前記円筒体11を非磁性体とすることによって巻線6からでている漏れ磁束は円筒体の材質が磁性体であるときに比べ円筒体11を通りにくくなり、従って、センサーアの検知に影響を及ぼさず、より一層確実に第1の磁石4の磁力のみてロータ2を回転させることができる。

第3図,第4図は第2,第3の実施例を示し、 第2の磁石12から出る磁束をセンサーフが確実 に検出できるようにしたものである。例えば、ヨーク3の外径が小さいために、ヨーク3の外径が小さいために、ヨーク3の外とより内側に第2の磁石12からと出出面定するた。第2の磁石12から出出面になったり、また位置にセンサーフを配設では、第3図にでするとが構造上困難な場合には、第3図にですするに、第2の磁石12の配設部11bの直径よりも大きくし、センサーフを磁束

発明の効果

一以上の実施例からも明らかなように本発明の磁 石回転型電動機は、ロータの回転位置をヨークと 円筒体で形成される凹部に設けた第2の磁石で検 出しているため、巻線からの漏れ磁束による誤検 第5~8図は、第1の磁石4と第2の磁石12 の相互の位置決めを容易にする構成の実施例を示すもので、第5, 第6図に示すように、円筒体11の第2の磁石12の配設部11bの内周面に少なくとも1つ以上の凸部11cを設けるとともに、第2の磁石12の外周面に前記円筒体11の内周

出がなくなり、モータの諸特性を高めることができ、かつ、高負荷時に高効率となる。

たお、円筒体を非磁性体とすれば、第2の磁石のステータに及ぼす影響がなくなり、円筒体体のの体体を対する他ののではないで変えることに、円の間でで変えることに、円筒が容易となる。そして、円筒端であるのでは、大のでは、大のでは、第2のでは、第2のでは、第1

4、図面の簡単な説明

第1図は従来の磁石回転型電動機の一例を示す 縦断面図、第2図は本発明の磁石回転型電動機の 第1の実施例を示す凝断面図、第3図は本発明の 第2の実施例のロータ凝断面図、第4図は本発明 の第3の実施例のロータ凝断面図、第5図は本発 明の第4の実施例の円筒体斜視図、第6図は本発明の第4の実施例のロータ横断面図、第7図は本発明の第4の実施例のロータの一部分解斜視図、第8図は第7図のロータの斜視図である。

1 ……回転軸、3 ……ョーク、4 ……第1の磁石、5 ……ステータ、6 ……巻線、7 ……センサー、8 ……制御回路、1 1 ……円筒体、1 2 ……第2の磁石、4 d, 1 1 d ……第1の磁石と円筒体の低合面の凹部と凸部、1 1 c ……円筒体の内周面側の凸部、1 2 c ……第2 の磁石の凹部。代理人の氏名 弁理士 中 尾 歐 男 ほか1名